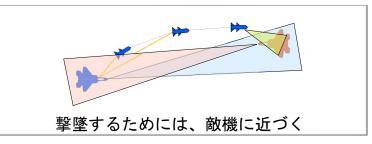


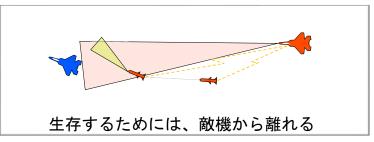
航空戦闘へのAIの適用を目指して(1/2)

防衛装備庁 航空装備研究所 航空機技術研究部 航空機システム・無人機知能化研究室

1 空対空戦闘とは

空対空戦闘・・・お互いにセンサで相手を見つけてミサイルを射撃する戦闘





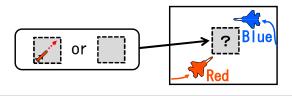
戦闘中、「敵機の撃墜」と「自機の生存」という相反する目的を両立させるため、 高度な判断能力が必要

2 検討事例

事例1: 戦況の推定

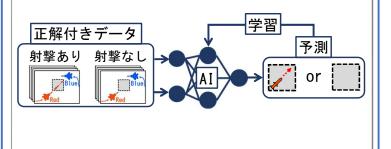
目的

戦闘中、敵ミサイルをレーダで見ることは できないため、RedがBlueに射撃しているか否 かを戦況等から判定すること



<u>実現方法</u>

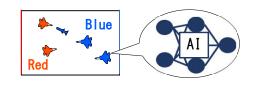
教師あり学習・・・戦況場面と敵ミサイルの射撃 有無からなる教師データを大 量に与え、予測の精度が上が るように学習を繰り返す



事例2: 行動判断能力の獲得

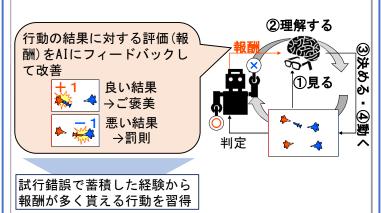
目的

「行動判断を行うAIが操作するBlue」が 「Red」を撃墜して戦闘に勝利できるような行動を習得すること

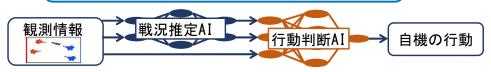


実現方法

強化学習・・・AI自身の試行錯誤により良い結果 が得られる出力を学習



戦況推定AIと行動判断AIの連携





航空戦闘へのAIの適用を目指して(2/2)

防衛装備庁 航空装備研究所 航空機技術研究部 航空機システム・無人機知能化研究室



<u>目的</u>

人の指示に応じて、行動判断AIの戦術変更 が可能なこと



防御寄り (例:迎擊優先)

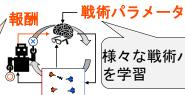


攻撃寄り (例:突破優先)

実現方法

人の戦術指示を表現する戦術パラメータを 導入し、その値に応じて異なる戦術を学習

戦術に沿う行動 が取れたら報酬 を付与



様々な戦術パターン を学習

事例4: 模倣学習

目的

人の操作データを利用して、AIの行動判断 能力を向上させること

実現方法

- 初期AI(未学習)に人間の操作データを教師あ り学習によって模倣
- その後、AI同士で自己対戦させる追加学習に より行動判断AIを得る



人の操作 データで学習 (教師あり学習)



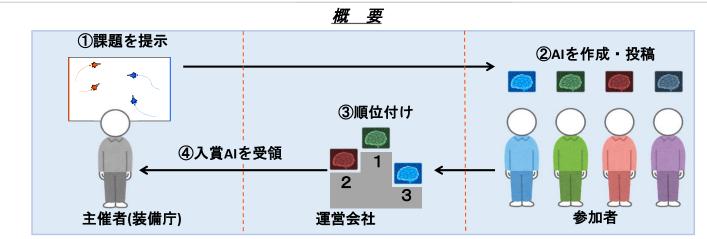
行動判断AI 自己対戦

学習ステップ

3 AIコンテスト

8 的

AI技術に優れた知見を有する方に大勢参加して頂き、空戦に適した優れたアイデアを募集



	第1回(R3年度)	第2回(R4年度)	第3回(R5年度)	
運営会社	Nishika株式会社	株式会社SIGNATE	株式会社SIGNATE	
期間	R4. 1. 5~R4. 2. 28(55日間)	R4. 12. 16~R5. 2. 26(73日間)	R5. 12. 1~R6. 2. 25 (87日間)	
参加登録者数	569	753	928	
投稿人数	48	26	69	
投稿件数	677	195	654	
戦闘場面	 全機撃墜または突破で勝利 残燃料量を無視 戦闘時間20分 	全機撃墜または突破で勝利残燃料量を考慮戦闘時間40分	全機撃墜で勝利残燃料量を無視戦闘時間5分	

◆ ◆・・・ハイエンド機(誘導弾あり) ◆ ◆・・・・ローエンド機(誘導弾なし)

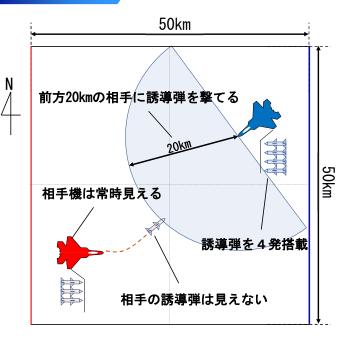


AIとの空対空戦デモンストレーション

防衛装備庁 航空装備研究所 航空機技術研究部 航空機システム・無人機知能化研究室

第3回空戦AIチャレンジ(令和5年度)の入賞モデルと対戦できます!

状況設定



戦闘条件

- 1vs1の短距離空対空誘導弾を使用した戦闘
- 相手機を先に撃墜できたら勝ち

機体に関するルール

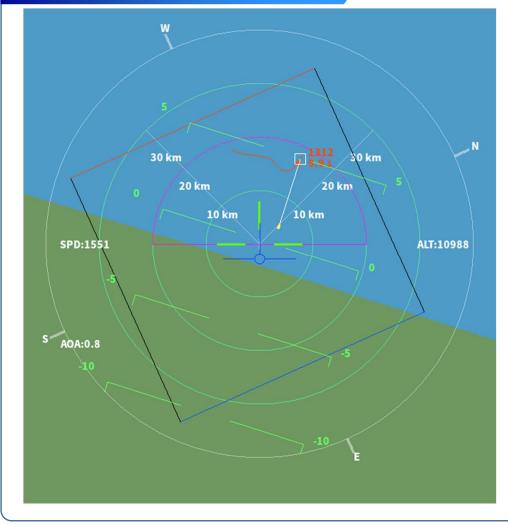
- ・ 誘導弾の初期弾数は4発
- 自機から10km以内に相手機が発射した誘導弾が 迫ってきたら、その方位を警報

誘導弾に関するルール

- 相手機を前方20kmの半球内に捕捉すれば発射可能
- 完全撃ちっ放し式(中間誘導なし)

※対戦デモのログは分析等に使用する場合があります

パイロットインターフェース画面



AIモデル

第3回空戦AIチャレンジ入賞モデル

н			HALLI VIE
	順位	チーム/ユーザ名	戦績
-	1	空戦AIのこと好き好 きクラブのみなさん	600勝 0敗 0分
	2	kimpar	559勝15敗26分
	3	rlangevin	504勝64敗32分
	4	h0lder0000	468勝75敗57分
	5	key353	469勝83敗48分
-1			

+練習用AIモデル から選べます

操縦かんの操作

スティック操作



広域マップの 縮尺変更

スロットル操作



推力 大

※本デモでは最大推力のみで問題ありません